

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2001-238218

(43)Date of publication of application : 31.08.2001

(51)Int.Cl.

H04N 7/32
H03M 7/00

(21)Application number : 2000-050524 (71)Applicant : SONY CORP

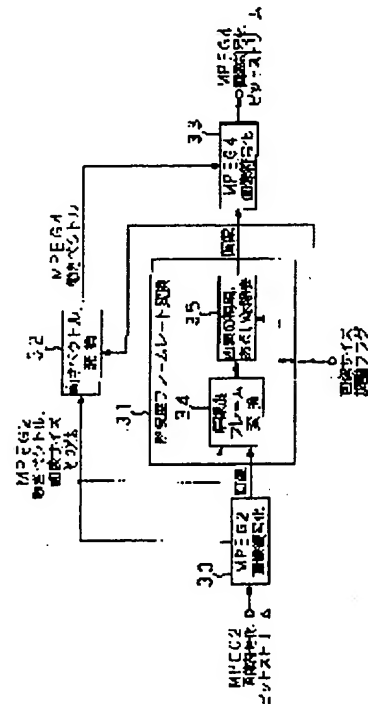
(22)Date of filing : 22.02.2000 (72)Inventor : ZUU IIWEN
YAGASAKI YOICHI
NAGUMO TAKEFUMI
TAKAHASHI KUNIAKI

(54) SIGNAL CONVERTING APPARATUS AND METHOD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a signal converting apparatus that can convert a 1st signal into a 3rd signal without degrading the signal quality, reduce the through when the 3rd signal is generated from a 2nd signal and prevents the converter configuration from being large-scaled.

SOLUTION: An MPEG picture decoder 30 decodes an MPEG2 picture coding bit stream a resolution frame rate converter 31 converts the resolution frame rate of an output of the decoder 30, and an MPEG4 picture coder 33 converts the MPEG2 picture seam into an MPEG4 picture coding bit stream. The resolution frame rate converter 31 supplements or eliminates pixels in matching with the start position of a macro block to adjust a received image signal into a signal suitable for the MPEG4 picture coding. A motion vector converter 32 generates an MPEG4 motion vector from a parameter of an MPEG2 motion vector or the like and the MPEG4 picture coder 33 uses the MPEG4 motion vector to code an output of the converter 31.



[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(11)特許出願公開番号

特開2001-238218

(P2001-238218A)

(43)公開日 平成13年8月31日(2001.8.31)

(51) Int.Cl.⁷

識別記号

FI

デーマコート* (参考)

H04N 7/32

H03M 7/00

5 C 0 5 9

H03M 7/00

H0 4N 7/137

Z 5 J 0 6 4

審査請求 未請求 請求項の数20 O L (全 20 頁)

(21)出願番号 特願2000-50524(P2000-50524)

(22) 出願日 平成12年2月22日(2000.2.22)

(71)出願人 000002185

ソニー株式会社

東京都品川区北品川6丁目7番35号

(72)発明者　ズー　イーウェン

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ

一株式会社内

(72) 發明者 矢ノ崎 陽一

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ

一株式会社内

(74)代理人 10006736

弁理士 小池 晃 (外2名)

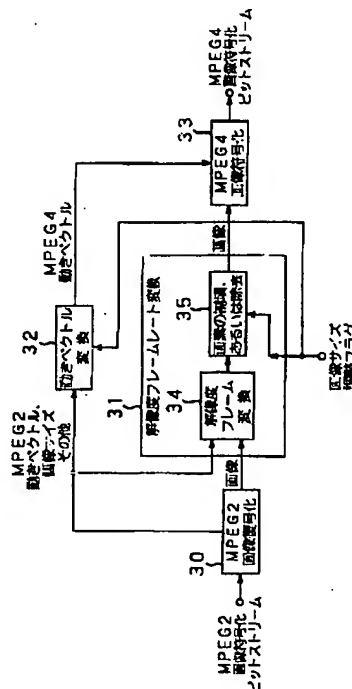
最終頁に続く

(54)【発明の名称】 信号変換装置及び方法

(57) 【要約】

【課題】 信号品質を劣化させず、第1の信号を第3の信号に変換可能と、また、第2の信号から第3の信号を生成する際の処理量を低減し、さらに装置構成の大規模化をも防止可能とする。

【解決手段】 MPEG 2 画像符号化ビットストリームをMPEG 2 画像復号器30により復号化し、その画像信号の解像度フレームレート変換器31により変換し、さらにMPEG 4 画像符号化器33でMPEG 4 画像符号化ビットストリームに変換する。解像度フレームレート変換器31では、マクロブロックの開始位置に合わせて画素の補填若しくは除去を行うことで、入力した画像信号をMPEG 4 画像符号化に適した信号に調整する。動きベクトル変換器32では、MPEG 2 動きベクトル等のパラメータからMPEG 4 動きベクトルを作り、MPEG 4 画像符号化器33ではそのMPEG 4 動きベクトルを用いて符号化を行う。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換装置において、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整する調整手段を有し、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することを特徴とする信号変換装置。

【請求項2】 第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換装置において、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換するパラメータ変換手段を有し、上記パラメータ変換手段により得られた処理パラメータを用いて、上記第2の信号から第3の信号を生成することを特徴とする信号変換装置。

【請求項3】 第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換装置において、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整する調整手段と、上記第1の信号から第2の信号を生成する際の上記解像度変換に応じて、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換するパラメータ変換手段とを有し、上記パラメータ変換手段により得られた処理パラメータを用いて、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することを特徴とする信号変換装置。

【請求項4】 上記第1の信号は、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化された第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号であり、上記第2の信号は、上記第1の画像信号に対して解像度変換処理を施した第2の画像信号であり、上記第3の信号は、上記第2の画像信号に対して、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化した第3の画像符号化信号であり、上記調整手段は、上記第2の画像信号を構成する上記画素群の水平或いは垂直方向の先頭画素列、若しくは水平或いは垂直方向の後部画素列に対して、上記信号要素である画素の補填若しくは除去を行うことを特徴とする請求項1記載の信号変換装置。

【請求項5】 上記第1の信号は、水平及び垂直方向に

複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化された第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号であり、

上記第2の信号は、上記第1の画像信号に対して解像度変換処理を施した第2の画像信号であり、

上記第3の信号は、上記第2の画像信号に対して、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化した第3の画像符号化信号であり、

上記パラメータ変換手段は、上記第1の画像符号化信号に含まれる処理パラメータ中の動きベクトルを、上記第2の画像信号から第3の画像符号化信号を生成する際の符号化に必要となる全部若しくは一部の動きベクトルに変換することを特徴とする請求項2記載の信号変換装置。

【請求項6】 上記第1の信号は、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化された第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号であり、

上記第2の信号は、上記第1の画像信号に対して解像度変換処理を施した第2の画像信号であり、

上記第3の信号は、上記第2の画像信号に対して、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化した第3の画像符号化信号であり、

上記調整手段は、上記第2の画像信号を構成する上記画素群の水平或いは垂直方向の先頭画素列、若しくは水平或いは垂直方向の後部画素列に対して、上記信号要素である画素の補填若しくは除去を行い、

上記パラメータ変換手段は、上記解像度変換に応じて、上記第1の画像符号化信号に含まれる処理パラメータ中の動きベクトルを、上記第2の画像信号から第3の画像符号化信号を生成する際の符号化に必要となる全部若しくは一部の動きベクトルに変換することを特徴とする請求項3記載の信号変換装置。

【請求項7】 上記パラメータ変換手段は、上記第1の画像符号化信号に含まれる処理パラメータ中の動きベクトルが、動き補償予測の予測画像を構成する整数画素の中間値位置を示しているとき、上記変換後の動きベクトルも予測画像の整数画素の中間値位置を示すよう変換することを特徴とする請求項6記載の信号変換装置。

【請求項8】 上記解像度変換と共にレート変換を行い、上記第1の画像符号化信号の動き補償予測に用いたフィールド又はフレーム画像が間引かれているとき、上記パラメータ変換手段は、上記間引かれた後のフィールド又はフレーム画像に対する動きベクトルに時空間の補正を行うことにより、上記間引かれたフィールド又はフレーム画像に対応する動きベクトルを生成することを特徴とする請求項6記載の信号変換装置。

【請求項9】 上記第1の画像信号を構成する複数の画素群と、上記解像度変換後の第2の画像信号を構成する複数の画素群とが対応するとき、上記パラメータ変換手

段は、上記第1の画像信号を構成する複数の画素群に対応する各動きベクトルを、上記第2の画像信号を構成する複数の画素群に対応する各動きベクトルに変換すると共に、上記第2の画像信号を構成する複数の画素群の一つに纏めた画素群に対応する1つの動きベクトルを生成することを特徴とする請求項6記載の信号変換装置。

【請求項10】 上記パラメータ変換手段は、画像内符号化がなされた第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号を上記解像度変換した第2の画像信号を構成する複数の画素群の各動きベクトルを、画像内符号化以外の符号化がなされた第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号を構成する複数の画素群に対応する各動きベクトルより求めることを特徴とする請求項6記載の信号変換装置。

【請求項11】 第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換方法において、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整し、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することを特徴とする信号変換方法。

【請求項12】 第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換方法において、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換し、上記パラメータ変換により得られた処理パラメータを用いて、上記第2の信号から第3の信号を生成することを特徴とする信号変換方法。

【請求項13】 第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換方法において、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整し、上記第1の信号から第2の信号を生成する際の上記解像度変換に応じて、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換し、上記パラメータ変換により得られた処理パラメータを用いて、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することを特徴とする信号変換方法。

【請求項14】 上記第1の信号は、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化された第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号であり、
上記第2の信号は、上記第1の画像信号に対して解像度

変換処理を施した第2の画像信号であり、

上記第3の信号は、上記第2の画像信号に対して、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化した第3の画像符号化信号であり、
上記調整の際には、上記第2の画像信号を構成する上記画素群の水平或いは垂直方向の先頭画素列、若しくは水平或いは垂直方向の後部画素列に対して、上記信号要素である画素の補填若しくは除去を行うことを特徴とする請求項11記載の信号変換方法。

【請求項15】 上記第1の信号は、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化された第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号であり、

上記第2の信号は、上記第1の画像信号に対して解像度変換処理を施した第2の画像信号であり、

上記第3の信号は、上記第2の画像信号に対して、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化した第3の画像符号化信号であり、
上記パラメータ変換の際には、上記第1の画像符号化信号に含まれる処理パラメータ中の動きベクトルを、上記第2の画像信号から第3の画像符号化信号を生成する際の符号化に必要となる全部若しくは一部の動きベクトルに変換することを特徴とする請求項12記載の信号変換方法。

【請求項16】 上記第1の信号は、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化された第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号であり、

上記第2の信号は、上記第1の画像信号に対して解像度変換処理を施した第2の画像信号であり、

上記第3の信号は、上記第2の画像信号に対して、水平及び垂直方向に複数画素からなる画素群毎に動き補償予測を行って符号化した第3の画像符号化信号であり、
上記調整の際には、上記第2の画像信号を構成する上記画素群の水平或いは垂直方向の先頭画素列、若しくは水平或いは垂直方向の後部画素列に対して、上記信号要素である画素の補填若しくは除去を行い、
上記パラメータ変換の際には、上記解像度変換に応じて、上記第1の画像符号化信号に含まれる処理パラメータ中の動きベクトルを、上記第2の画像信号から第3の画像符号化信号を生成する際の符号化に必要となる全部若しくは一部の動きベクトルに変換することを特徴とする請求項13記載の信号変換方法。

【請求項17】 上記パラメータ変換の際には、上記第1の画像符号化信号に含まれる処理パラメータ中の動きベクトルが、動き補償予測の予測画像を構成する整数画素の中間値位置を示しているとき、上記変換後の動きベクトルも予測画像の整数画素の中間値位置を示すよう変換することを特徴とする請求項16記載の信号変換方法。

【請求項18】 上記解像度変換と共にレート変換を行い、上記第1の画像符号化信号の動き補償予測に用いたフィールド又はフレーム画像が間引かれているとき、上記パラメータ変換の際には、上記間引かれた後のフィールド又はフレーム画像に対する動きベクトルに時空間の補正を行うことにより、上記間引かれたフィールド又はフレーム画像に対応する動きベクトルを生成することを特徴とする請求項16記載の信号変換方法。

【請求項19】 上記第1の画像信号を構成する複数の画素群と、上記解像度変換後の第2の画像信号を構成する複数の画素群とが対応するとき、上記パラメータ変換の際には、上記第1の画像信号を構成する複数の画素群に対応する各動きベクトルを、上記第2の画像信号を構成する複数の画素群に対応する各動きベクトルに変換すると共に、上記第2の画像信号を構成する複数の画素群を一つに纏めた画素群に対応する1つの動きベクトルを生成することを特徴とする請求項16記載の信号変換方法。

【請求項20】 上記パラメータ変換の際には、画像内符号化がなされた第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号を上記解像度変換した第2の画像信号を構成する複数の画素群の各動きベクトルを、画像内符号化以外の符号化がなされた第1の画像符号化信号を復号化した第1の画像信号を構成する複数の画素群に対応する各動きベクトルより求めることを特徴とする請求項16記載の信号変換方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、信号変換装置及び方法に関し、特に、例えば光磁気ディスクや磁気テープ、フラッシュメモリ等の記録媒体に記録し、もしくは衛星放送で伝送し、それを光磁気ディスクや磁気テープ、フラッシュメモリ等の記録媒体に再記録、あるいはテレビ会議システムやテレビ電話システム、インターネット、携帯電話等低ビットレート伝送路を介して送信側から受信側に伝送し、受信側において、必要に応じたフォーマット変換等を行い、これを表示、伝送する場合などに用いて好適な信号変換装置及び方法に関する。

【0002】

【従来の技術】入力された画像符号化ビットストリームを、異なる画像符号化フォーマットの画像符号化ビットストリームに変換する、従来の画像符号化フォーマット変換装置の概略構成を図16に示す。なお、この図16に例示した画像符号化フォーマット変換装置は、入力されたMPEG2 (Moving Picture image coding Experts Group: ISO/IEC13818-2) 画像符号化ビットストリームを、MPEG4 (ISO/IEC14496-2) 画像符号化ビットストリームへ変換する装置である。

【0003】この図16に示す従来の画像符号化フォー

マット変換装置において、入力されたMPEG2画像符号化ビットストリームはMPEG2画像復号化器210へ送られる。

【0004】MPEG2画像復号化器210は、入力されたMPEG2画像符号化ビットストリームを、MPEG2画像復号化方式に従って復号して画像信号を復元する。当該復元された画像信号は解像度フレームレート変換器211に入力する。

【0005】解像度フレームレート変換器211は、上記復元された画像の解像度を任意の異なる解像度、フレームレートを持つ画像信号に変換し、その解像度変換後の画像信号をMPEG4画像符号化器212に送る。なお、この例では、上記復元された画像の解像度を、例えば垂直方向及び水平方向共に二分の一に変換している。

【0006】MPEG4画像符号化器212は、上記解像度フレームレート変換器211から供給された画像信号をMPEG4画像符号化方式に従って符号化し、MPEG4画像符号化ビットストリームを生成する。このMPEG4画像符号化ビットストリームは、当該図16の画像符号化フォーマット変換装置から出力される。

【0007】

【発明が解決しようとする課題】上述の従来の画像符号化フォーマット変換装置は、図16に示したように、MPEG2画像復号化器210でMPEG2画像復号化方式により復元された画像信号を、MPEG4画像符号化器212でMPEG4画像符号化方式により符号化し、MPEG4画像符号化ビットストリームを出力するようになされている。すなわち、MPEG4画像符号化器212では、通常の符号化時と同様に、上記MPEG2画像復号化器210にて復元された画像信号から動きベクトルを検出し、動き予測を行って符号化することが行われる。

【0008】しかしながら、このような従来方法では、MPEG4画像符号化器212内において、入力された画像信号を符号化する際に、動きベクトルを検出するプロセスが全処理量の約60〜70パーセントを占めてしまう。そのため、画像のリアルタイムでの処理が困難となり、時間遅延が発生するという問題がある。また、装置が大規模になるという問題もある。

【0009】また、上述の従来の画像符号化フォーマット変換装置は、MPEG2画像復号化方式により復元された画像信号に対して、解像度フレームレート変換器211により解像度及びフレームレート変換処理を施し、この解像度及びフレームレート変換後の画像信号にMPEG4画像符号化処理を施すようにしている。

【0010】このため、上記解像度フレームレート変換器211から出力された画像信号の解像度及びフレームレートが、例えばMPEG4画像符号化処理に適さないものとなる恐れがあり、その場合、MPEG4画像符号化処理が適正に行えなくなる。

【0011】そこで、本発明は、このような実情に鑑みてなされたものであり、例えば、MPEG2画像符号化ビットストリームのような第1の信号に対して少なくとも解像度変換処理を施し、その解像度変換後の第2の信号から、MPEG4画像符号化ビットストリームのような第3の信号を生成する場合において、信号品質を劣化させずに、第1の信号から最終的に第3の信号を生成でき、また、第3の信号の生成処理の際の処理量を低減し、さらに装置構成の大規模化をも防止可能とする信号変換装置及び方法を提供することを目的とする。

【0012】

【課題を解決するための手段】本発明の信号変換装置は、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換装置であり、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整する調整手段を有し、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することにより、上述した課題を解決する。

【0013】また、本発明の信号変換装置は、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換装置であり、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換するパラメータ変換手段を有し、上記パラメータ変換手段により得られた処理パラメータを用いて、上記第2の信号から第3の信号を生成することにより、上述した課題を解決する。

【0014】また、本発明の信号変換装置は、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換装置であり、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整する調整手段と、上記第1の信号から第2の信号を生成する際の上記解像度変換に応じて、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換するパラメータ変換手段とを有し、上記パラメータ変換手段により得られた処理パラメータを用いて、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することにより、上述した課題を解決する。

【0015】次に、本発明の信号変換方法は、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換方法であり、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調

整し、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することにより、上述した課題を解決する。

【0016】また、本発明の信号変換方法は、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換方法であり、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換し、上記パラメータ変換により得られた処理パラメータを用いて、上記第2の信号から第3の信号を生成することにより、上述した課題を解決する。

【0017】また、本発明の信号変換方法は、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する信号変換方法であり、上記解像度変換後の第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、当該第2の信号を上記第3の信号の生成に適した信号に調整し、上記第1の信号から第2の信号を生成する際の上記解像度変換に応じて、上記第1の信号に含まれる処理パラメータを、上記第2の信号から第3の信号を生成する際に必要となる全部若しくは一部の処理パラメータに変換し、上記パラメータ変換により得られた処理パラメータを用いて、上記調整後の第2の信号から第3の信号を生成することにより、上述した課題を解決する。

【0018】

【発明の実施の形態】以下、本発明の好ましい実施の形態について、図面を参照しながら説明する。

【0019】図1には、本発明にかかる第1の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置の概略構成を示す。

【0020】この図1に示す本発明の第1の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置において、入力されたMPEG2画像符号化ビットストリームは、MPEG2画像復号化器30へ送られる。

【0021】MPEG2画像復号化器30は、入力されたMPEG2画像符号化ビットストリームを、MPEG2画像復号化方式に従って復号して画像信号を復元する。当該復元された画像信号（インターレース画像信号）は解像度フレームレート変換器31に入力する。

【0022】解像度フレームレート変換器31は、上記復元された画像を、任意の解像度、フレームレートを持つ画像信号に変換し、さらに、外部から入力された画像サイズ調整フラグにより、後段でのMPEG4画像符号化に適した解像度を持つ画像に調整した後、その画像信号をMPEG4画像符号化器33に送る。

【0023】MPEG4画像符号化器33は、上記解像度フレームレート変換器31より供給された画像信号から、MPEG4画像符号化ビットストリームを生成する。このMPEG4画像符号化ビットストリームは、当該図1の画像符号化フォーマット変換装置から出力され

る。

【0024】以上は図1の構成の概略的な処理の流れであるが、本実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置では、後述するように、解像度及びフレームレート変換する前と後の画像における動きベクトルの大きさ及び方向の相関が大きいことを利用し、MPEG2画像復号化器30が復号化の際に使用したMPEG2画像符号化方式の動きベクトル（以下、MPEG2動きベクトルと呼ぶ。）をMPEG4画像符号化方式の動きベクトル（以下、MPEG4動きベクトルと呼ぶ。）に変換し、そのMPEG4動きベクトルを用いてMPEG4画像符号化器33が符号化処理を行うことにより、当該MPEG4画像符号化器33での動きベクトル検出処理を不要としている。

【0025】すなわち、本実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置によれば、MPEG2画像復号化器30が復号化の際に使用したMPEG2動きベクトルを取り出して動きベクトル変換器32に送り、当該動きベクトル変換器32では、上記MPEG2動きベクトルをMPEG4動きベクトルに変換してMPEG4画像符号化器33に送り、MPEG4画像符号化器33では、解像度フレームレート変換後の画像信号を、上記動きベクトル変換器32より供給されたMPEG4動きベクトルを使用して符号化する。

【0026】このように、本実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置によれば、MPEG4画像符号化器33で動きベクトル検出を行わないため、全体の処理量を削減することができ、装置構成の大規模化をも防止可能となり、また、当該処理量の削減に伴って時間遅延が少なくなることにより、画像のリアルタイム処理も容易となっている。

【0027】また、本実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置では、上記動きベクトル以外にも、MPEG2画像復号化器30での復号に用いた画像サイズ、マクロブロックタイプ等のパラメータ、若しくは解像度及びフレームレート変換後のパラメータを、MPEG4画像符号化時に採用することにより、MPEG4画像符号化器33での処理量を減らして符号化効率を更に向上させると共に、処理時間の短縮化をも可能としている。

【0028】図2を用いて、解像度変換前と後の画像における動きベクトルの相関について説明する。なお、図2の(a)は解像度変換前の現フレームの画像例を示し、図2の(b)には図2の(a)の画像を解像度変換した後の現フレームの画像例を示す。また、図中のdmにて示す領域の位置は、現フレーム内のある画像部分obが前フレーム内において存在していた位置を表し、図中のMVにて示す矢印は前フレーム内の画像部分obと現フレーム内の画像部分obとの間の動きベクトルを表している。

【0029】ここで、画像の解像度変換後の前フレーム

での位置dmから現フレームでの画像部分obの位置への動きベクトルMVの水平成分は、解像度変換前の動きベクトルMVの水平成分と画像の水平方向の解像度変換レートによって求めることができる。また、解像度変換後の前フレームでの位置dmから現フレームでの画像部分obの位置への動きベクトルMVの垂直成分は、解像度変換前の動きベクトルMVの垂直成分と画像の垂直方向の解像度変換レートによって求められる。すなわち、解像度変換前の動きベクトルMVと変換後の動きベクトルMVとは大きな相関を持っており、当該相関を利用すれば、解像度変換前の動きベクトルMVから変換後の動きベクトルMVを求めることができる。

【0030】このようなことから、本実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置では、上記入力されたMPEG2画像符号化ビットストリームをMPEG4画像符号化ビットストリームへ変換して出力する際に、上記MPEG2画像符号化ビットストリームに含まれるMPEG2画像符号化方式におけるマクロブロックの動きベクトル（MPEG2動きベクトル）やマクロブロックタイプ等のパラメータを抽出して動きベクトル変換器32に送り、当該動きベクトル変換器32にてそれらをMPEG4動きベクトルやマクロブロックタイプ等のパラメータに簡潔に変換するようにしている。

【0031】図1に戻り、本発明の第1の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置の詳細について説明する。

【0032】MPEG2画像復号化器30は、供給されたMPEG2画像符号化ビットストリームに対して可変長符号の復号化を行うことにより、インタレースの画像信号を復元する。この復元されたインタレース画像信号は、解像度フレームレート変換器31に送られる。

【0033】解像度フレームレート変換器31は、解像度及びフレームレート変換を行う解像度フレーム変換部34と、画素の補間又は除去を行う画素補間／除去部35とからなる。

【0034】上記解像度フレーム変換部34は、MPEG2画像復号化器30より入力された画像信号に対して解像度フレーム変換処理を施す。なお、本実施の形態では、解像度フレーム変換部34での処理として、例えば垂直方向及び水平方向とも解像度を二分の一にする例を挙げる。

【0035】具体的に説明すると、解像度フレーム変換部34では、図3に示すように、上記入力されたインタレース画像のトップフィールド（Top Field）若しくはボトムフィールド（Bottom Field）の何れか一方のみを抽出してプログレッシブ画像に変換することにより、画像の垂直方向の解像度を二分の一にする。さらに、解像度フレーム変換部34は、ダウンサンプリング（down-sampling）フィルタにより、画像の水平方向の解像度を二分の一に変換する。また、解像度フレーム変換部34

では、さらなる低ビットレート化を実現するために、上記解像度の変換による圧縮に加えて、I（画像内符号化画像）とPピクチャ（前方予測符号化画像）、B（両方向予測符号化画像）ピクチャのうちIピクチャとPピクチャのみを抜き出し、時間方向での圧縮を行う（フレームレートを落とす）。なお、図3の例では、入力インタレース画像を構成するトップフィールドとボトムフィールドのうち、トップフィールドのみを抽出してプログレッシブ画像に変換することで画像の垂直方向の解像度を二分の一にし、それらトップフィールドから生成された各プログレッシブ画像をダウンサンプルした後、IピクチャとPピクチャのみを抜き出すことでフレームレートを落とす様子を表している。なお、ダウンサンプルはフレームレートを落とした後に行っても良い。これのように、図3に示したMPEG2のI、B、B、P、B、B、P、・・・の各ピクチャからなる入力画像信号は、当該解像度フレーム変換部34での解像度フレーム変換により、I、P、P、P、P、・・・のトップフィールドのみからなる画像信号になされる。上記解像度フレーム変換部34からの出力は、画素補間／除去部35に送られる。

【0036】この画素補間／除去部35は、後段のMPEG4画像符号化器33がMPEG4画像符号化方式により符号化を行えるようにするために、上記解像度フレーム変換を行った後の画像を、垂直方向及び水平方向の画素数がともに16の倍数になるように調整する。そのため、画素補間／除去部35では、外部から入力される画像サイズ調整フラグに基づいて、画素の補填あるいは画素の除去の何れかを行う。なお、画像サイズ調整フラグは、解像度フレームレート変換器31の外部から入力されて画素補間／除去部35に供給されるものであり、上記変換後の画像の垂直方向及び水平方向の画素数が16の倍数でない場合に、画素補間／除去部35に対して画素補填もしくは除去の何れかの処理を行わせるための指示フラグである。従って、画像サイズ調整フラグが画素補填若しくは除去の何れかの処理を指示する値であるとき、画素補間／除去部35は、その指示（画像サイズ調整フラグの値）に応じて、画素補填若しくは除去の何れかの処理を行い、垂直方向及び水平方向の画素数が16の倍数となる画像を生成する。

【0037】図4を用いて、上記画素補間／除去部35が、上記画像サイズ調整フラグに基づいて行う、画素補填あるいは除去処理について説明する。

【0038】上記MPEG2画像復号化器30から出力された画像G1の解像度が m 画素 \times n 画素であるとする、上記 m 、 n は共に16の倍数となっているが、上記解像度フレーム変換部34にて垂直方向及び水平方向ともに二分の一に解像度変換がなされた後の画像の画素数、すなわち $m/2$ 画素と $n/2$ 画素は、16の整数倍又は16で割って8画素の余りがあるものとなる。

【0039】ここで、上記解像度変換後の画像の上記 $m/2$ 画素、 $n/2$ 画素が共に16の倍数である場合（画像G2）には、後段にて行われるMPEG4符号化方式に適する画像になっているため、当該画像G2に対して画素補填或いは除去の処理を行う必要はない。一方、それ以外の場合（ $m/2$ 画素若しくは $n/2$ 画素を16で割ると8画素余る場合）、その画像はMPEG4符号化方式に適していないことになるため、その画素数を16の倍数にするための画素補填或いは画素の除去の何れかの処理が必要となる。

【0040】このため、画素補填／除去部35には、上記画像サイズ調整フラグとして、画素の補填と除去の二つの選択肢のうちの何れを行うかを選択（SW1）するための値が外部から入力されており、上記解像度フレーム変換部34にて変換された後の画像の $m/2$ 画素と $n/2$ 画素が共に16の整数倍であるか、或いは16で割って8画素の余りがあるのかを判定（J1）し、その判定（J1）の結果に基づいて、上記外部から入力されている画像サイズ調整フラグを使用するか否かを判断している。

【0041】上記解像度フレーム変換部34での変換後の画像の $m/2$ 画素或いは $n/2$ 画素が16で割って8画素が余ると判定（判定処理J1にてNo）されている場合において、例えば上記画像サイズ調整フラグとして画素の除去を選択する値が入力されているときには、上記画素補填／除去部35では、上記 $m/2$ 画素若しくは $n/2$ 画素を16で割って余った8画素を、水平或いは垂直方向における先頭画素列、若しくは水平或いは垂直方向における後部画素列から除去する。これにより、当該画素除去後の画像G3は、その画素数が $(m/2-8)$ 画素若しくは $(n/2-8)$ 画素の画像となる。

【0042】一方、上記解像度フレーム変換部34での変換後の画像の $m/2$ 画素或いは $n/2$ 画素が16で割って8画素が余ると判定（判定処理J1にてNo）されている場合において、例えば上記画像サイズ調整フラグとして画素の補填を選択する値が入力されているときには、上記画素補填／除去部35では、新たに作成した8画素又は元の画像から複製した8画素又は画像に適した8画素を、水平或いは垂直方向における先頭画素列、若しくは水平或いは垂直方向における後部画素列に付け加える。これにより、当該補填後の画像G4は、その画素数が $(m/2+8)$ 画素若しくは $(n/2+8)$ 画素の画像となる。

【0043】これらの結果として、画素補填／除去部35から出力される画像は、垂直方向及び水平方向共に画素数が16の倍数となり、後段で行われるMPEG4符号化方式に適したサイズを持つ画像となる。

【0044】以上のように、上記解像度フレームレート変換器31において解像度フレーム変換処理と画素補填／除去処理がなされた後の画像信号は、MPEG4画像

符号化器33に入力する。

【0045】また、上記MPEG2画像復号化器30がMPEG2画像復号化方式を行うことにより得られたPピクチャのみのマクロブロックの動きベクトルやマクロブロックタイプ等のパラメータは、動きベクトル変換器32に送られる。

【0046】当該動きベクトル変換器32は、MPEG2画像復号化器30から供給されたMPEG2動きベクトルやマクロブロックタイプ等のパラメータを、MPEG4動きベクトルやマクロブロックタイプ等のパラメータに変換する。

【0047】上記動きベクトル変換器32における動きベクトル変換の動作原理を図5を用いて説明する。

【0048】なお、図5の(a)の画像G1及び図5の(b)の画像G2において、実線で区切られている各正方格子の一つ一つはマクロブロックを示している。また、図5の(a)の画像G1は、MPEG2画像復号化器30より出力された画像(すなわち解像度変換前の画像)であり、図5の(b)の画像G2は、図5の(a)の画像G1を解像度フレームレート変換器31により垂直方向及び水平方向の解像度とも二分の一に変換した画像である。

【0049】ここで、解像度変換前の図5の(a)の画像G1のうち、例えば左上の16画素×16画素のマクロブロックは、解像度変換後には図5の(b)の画像G2内の左上の8画素×8画素のブロックになる。すなわち、解像度がm画素×n画素(m, nは共に16の倍数)の図5の(a)に示す画像G1を、上記解像度フレームレート変換器31にて垂直方向及び水平方向共に二分の一に解像度を落とすことにより、図5の(b)に示す $m/2$ 画素× $n/2$ 画素の画像G2に変換した場合、解像度変換前の画像G1内の4つの16画素×16画素のマクロブロックMB1~MB4は、画像G2内の4つの8画素×8画素のブロックb1~b4に変換されることになる。また、これら解像度変換後の画像G2内の4つのブロックb1~b4により一つのマクロブロックMB_Tが構成されることになる。

【0050】このとき、上記解像度変換前の画像G1内の4つの16画素×16画素のマクロブロックMB1~MB4の各動きベクトルMV1~MV4と、解像度変換後の画像G2内の4つの8画素×8画素のブロックb1~b4の各動きベクトルmv1~mv4は相関が大きい。このため、動きベクトル変換器32では、動きベクトル変換処理T1として、上記画像G1内の4つのマクロブロックMB1~MB4の各動きベクトルMV1~MV4から、上記画像G2の4つのブロックb1~b4の各動きベクトルmv1~mv4を求めることができ、さらにこれら4つのブロックb1~b4からなる16画素×16画素のマクロブロックMB_Tの動きベクトルMV_Tをも、上記4つのブロックb1~b4の動きベクトルmv

1~mv4から求めることができる。

【0051】以下、図6以降の各図を用いて、上述したような動きベクトル変換処理を行う動きベクトル変換器32の詳細な構成及び動作について説明する。

【0052】図6において、ベクトル変換部70には、MPEG2画像復号化器30から出力されたMPEG2画像符号化方式に対応した16画素×16画素の画マクロブロックMBの動きベクトルMVと、画像サイズ、マクロブロックタイプなどのパラメータが入力する。

【0053】ベクトル変換部70では、上記入力された16画素×16画素の各マクロブロックMBの動きベクトルMVと、画像サイズ、マクロブロックタイプなどのパラメータから、解像度フレームレート変換後の8画素×8画素の各ブロックbのそれぞれに対応する動きベクトルmvを生成する。

【0054】図7を用いて、当該ベクトル変換部70の詳細な動作について説明する。すなわち、上記入力された16画素×16画素の各マクロブロックMBの動きベクトルMVと、画像サイズ、マクロブロックタイプなどのパラメータに対し、ベクトル変換部70は、次のように動作する。なお、MPEG2画像符号化方式には、フレーム構造が多く使われているため、ここではフレーム構造の場合についての処理のみの変換方法を説明する。

【0055】まず、ベクトル変換部70は、ステップS1の処理として、入力された動きベクトルMVが、イントラ(Intra)マクロブロック(画像内符号化がなされたマクロブロック)か、或いはインター(Inter)マクロブロック(非画像内符号化がなされたマクロブロック)か、或いはスキップマクロブロックか、No MCマクロブロックの何れのマクロブロックに対応する動きベクトルであるのかを、例えばマクロブロックタイプに基づいて判定する。

【0056】当該ステップS1の判定において、イントラマクロブロックの動きベクトルであると判定した場合、ベクトル変換部70は、ステップS4の処理に進む。ステップS4の処理に進むと、ベクトル変換部70は、まず、解像度変換後の8画素×8画素のブロックの動きベクトルmvの値を0に設定し、さらに後段の動きベクトル補正部73による処理を行うために、イントラモードフラグを設ける。なお、MPEG2画像符号化方式の場合、イントラマクロブロックであるときにはイントラモードフラグが立てられる。

【0057】一方、ステップS1の判定において、スキップマクロブロックの動きベクトルであると判定した場合、ベクトル変換部70は、ステップS5の処理に進み、解像度変換後の8画素×8画素のブロックの動きベクトルmvの値を0に設定する。

【0058】また、ステップS1の判定において、No MCマクロブロックの動きベクトルであると判定した場合、ベクトル変換部70は、ステップS9の処理に進

み、解像度変換後の8画素×8画素のブロックの動きベクトル mv の値を0に設定する。

【0059】また、ステップS1の判定において、インターマクロブロックの動きベクトルであると判定された場合、ベクトル変換部70は、ステップS2の処理に進む。

【0060】ステップS2の処理に進むと、ベクトル変換部70は、当該動きベクトルに対応する16画素×16画素のインターマクロブロックが、フレーム構造で且つフレーム予測のマクロブロックであるか、或いはフレーム構造でフィールド予測のマクロブロックであるかの判定を行う。

【0061】このステップS2の判定において、フレーム構造でフレーム予測のマクロブロックであると判定された場合、ベクトル変換部70は、ステップS6の処理に進み、以下のようなことを行って、フレーム予測に適した動きベクトルへの変換を行う。

【0062】図8には、上記インターマクロブロックがフレーム構造でフレーム予測のマクロブロックであると判定した場合の、ベクトル変換部70における動きベクトル変換の概念図を示す。図8の(a)は解像度変換前を、図8の(b)は解像度変換後を表している。なお、この図8中の $p \times i$ は解像度変換前の整数画素を表し、 $h p$ は解像度変換前の半画素を、 $h p d$ は解像度変換後の半画素を表している。また、図8では、整数画素 $p \times i$ の中間値(halr pel position、半画素)の間隔に対応して、動きベクトル MV の水平及び垂直方向の大きさ成分を「1」として表している。以下、動きベクトルの水平方向の大きさ成分を水平成分、垂直方向の大きさ成分を垂直成分と呼ぶことにする。

【0063】ここで、前述の図2で説明したように、解像度変換後の動きベクトルの水平成分は、解像度変換前の動きベクトルの水平成分と、画像の水平方向の解像度変換レートとから求められる。また、解像度変換後の動きベクトルの垂直成分は、解像度変換前の動きベクトルの垂直成分と、画像の垂直方向の解像度変換レートとから求められる。すなわち、画像の水平方向の解像度が二

分の一に変換された場合、その解像度変換後の動きベクトルの水平成分も、変換前の二分の一になる。また、画像の垂直方向の解像度が二分の一に変換された場合、その解像度変換後の動きベクトルの垂直成分も、変換前の二分の一になる。図8の例の場合、解像度変換後の前フレームでの位置 $d m$ から現フレームでの画像部分 $o b$ の位置への動きベクトルは、解像度変換前の動きベクトル MV の水平成分が「8」で、垂直成分が「12」となっていたものが、解像度変換後の動きベクトル MV' ($m v$)は水平成分が「4」で垂直成分が「6」となる。

【0064】ここで、この図8から判るように、動きベクトルの大きさ成分が、解像度変換前に整数画素の位置で表されていたものは、解像度変換後も、整数画素若しくは半画素の位置で表することができるが、解像度変換前に半画素の位置で表されていたものは、解像度変換後に対応する画素が無くなる。

【0065】このため、動きベクトルの大きさの成分として、解像度変換前に半画素の位置で表されていたものについては、解像度変換後は予測画像の半画素位置で示すようにする。なお、本来、復号された画像信号には、量子化による歪みが含まれているため、これをそのまま予測画像として使用すると予測効率が低下し、画質劣化を引き起こす場合がある。一方、参照画面での各画素間を1:1で直線補間した半画素精度を選択すれば、画質劣化を避けることができる。したがって、MPEG2動きベクトルの大きさの成分が半画素の位置を示している場合は、当該MPEG2動きベクトルをMPEG4動きベクトルに変換する際に、そのMPEG4動きベクトルの大きさの成分が半画素の位置を示すように変換する。これにより、予測効率を向上させることができ、画質劣化を防ぐことができる。

【0066】上記動きベクトル変換器32での変換前と変換後の動きベクトルの大きさの成分は、以下の表1に示ようになる。

【0067】

【表1】

変換前の動きベクトルと変換後の動きベクトル

変換前の動きベクトル MV を4で割った余り	0	1	2	3
変換後の動きベクトル	$[MV/2]$	$[MV/2]+1$	$[MV/2]$	$[MV/2]$

【0068】なお、この表1において、 $[MV/2]$ は、動きベクトルを2で割った整数部分を示す。

【0069】図7に戻り、ステップS2の判定において、フレーム構造でフィールド予測のマクロブロックであると判定された場合、ベクトル変換部70は、ステップS3の処理に進む。

【0070】ステップS3の処理に進むと、ベクトル変換部70は、上記フィールド予測がトップフィールド予

測であるか、或いはボトムフィールド予測であるかの判定を行う。

【0071】このステップS3の判定において、トップフィールド予測であると判定した場合、ベクトル変換部70は、ステップS7の処理に進み、以下のようなことを行って、フィールド予測のトップフィールド予測に適した動きベクトルへの変換を行う。

【0072】図9には、上記ステップS3にてトップフ

フィールド予測であると判定したの、ベクトル変換部70における動きベクトル変換の概念図を示す。なお、図9の(a)は解像度変換前を、図9の(b)は解像度変換後を表している。この図9中の $p \times i$ は解像度変換前の整数画素を表し、 h_p は解像度変換前の半画素を、 h_{pd} は解像度変換後の半画素を表している。また、図9では、整数画素 $p \times i$ の中間値(半画素)の間隔に対応して、動きベクトルMVの水平及び垂直成分を「1」として表している。

【0073】ここで、動きベクトルの水平成分は、表1と同様に交換される。一方、解像度変換時にはトップフィールドのみを抽出して解像度を二分の一に変換するようになされ、また、ここでの予測はトップフィールド予測が行われているため、動きベクトルの垂直成分については、変換前の動きベクトルの垂直成分をそのまま変換後の動きベクトルの垂直成分として使用する。

【0074】また、ステップS3の判定において、ボトムフィールド予測であると判定した場合、ベクトル変換部70は、ステップS8の処理に進み、以下のようなことを行って、フィールド予測のボトムフィールド予測に適した動きベクトルへの変換を行う。

【0075】図10には、上記ステップS3にてボトムフィールド予測であると判定したの、ベクトル変換部70における動きベクトル変換の概念図を示す。なお、図10の(a)は解像度変換前を、図10の(b)は解像度変換後を表している。この図10中の $p \times i$ は解像度

$$\text{垂直成分：近似 } MV_{top} = MV_{bottom} + 1 \quad (1)$$

なお、動きベクトルの水平成分については、上述のような空間的補正は行う必要がなく、トップフィールド予測と同様な変換処理を行う。

【0078】また、MPEG2画像符号化におけるインタレース画像のトップフィールドとボトムフィールドとの間には、時間的なずれがある。そのため、ボトムフィールドから近似されたトップフィールドと、実際のトップフィールドとの時間ずれを無くすには、時間的な補正を行う必要がある。

【0079】図11には、各フィールドの時間的位置関

$$\text{垂直成分： } MV' = (a+1) \cdot \text{近似 } MV_{top} / a \quad (2)$$

ここで、式(1)を式(2)に代入すると、変換後の動きベクトルの垂直成分は式(3)のようになる。

$$\text{垂直成分： } MV' = (a+1) (MV_{bottom} + 1) / a \quad (3)$$

なお、変換後の動きベクトルの水平成分は、変換前の動きベクトルに $(a+1)/a$ をかけ、時間的な補正を行った後、表1の計算に従って求められる。

【0083】上述の説明では、動きベクトルの垂直成分に対して空間的補正を行った後に時間的補正を行う例を述べたが、場合によっては、動きベクトルの垂直成分に対して時間的補正を行った後、空間的補正を行うよう

$$\text{垂直成分： } MV' = \{ (a+1) / a \} MV_{bottom} + 1 \quad (4)$$

ここで、式(3)と式(4)の差、すなわち空間的補正

変換前の整数画素を表し、 h_p は解像度変換前の半画素を、 h_{pd} は解像度変換後の半画素を表している。図10では、整数画素 $p \times i$ の中間値(半画素)の間隔に対応して、動きベクトルMVの水平及び垂直成分を「1」として表している。

【0076】ここで、解像度変換では、前述したように、トップフィールドのみが抽出されるため、変換後はトップフィールドを参照画像として用いることになる。そのため、MPEG2画像符号化において予測画像として用いたボトムフィールドを、解像度変換後のトップフィールド予測に変換するように、動きベクトルの時空間補正を行う必要がある。図10の例では、ボトムフィールド予測から近似にトップフィールド予測に変換するための空間的な補正を行っている。すなわち、動きベクトルの垂直成分に「1」を足す。この図10からわかるように、ボトムフィールド予測で求めた動きベクトルの垂直成分に「1」を足すと、垂直方向に1列(1行)分繰り上げられることになり、これにより、ボトムフィールドがトップフィールドと同様の空間位置に達し、空間上ではトップフィールド予測で求めた動きベクトルのようになる。式(1)には、当該空間補正により、トップフィールドと同様な空間位置に達したボトムフィールド、すなわち近似トップフィールドを予測画像とした時の動きベクトル MV_{top} の垂直成分を表している。

【0077】

係を示している。

【0080】図11において、トップフィールドとボトムフィールドとの時間間隔を1とし、図中aはIピクチャのボトムフィールドとPピクチャのトップフィールドの間隔を表している。aの間隔は1, 3, 5, 7, ...のような奇数になる。なお、aが1の場合は、ピクチャの構成がI, P, P, P, ...となる。時間補正したときの動きベクトル MV' の垂直成分は、式(2)に示しようになる。

【0081】

$$\text{垂直成分： } MV' = (a+1) \cdot \text{近似 } MV_{top} / a \quad (2)$$

【0082】

にしてもよい。この場合、動きベクトル MV' の垂直成分は、式(4)に示すようになる。なお、動きベクトルの水平成分は、空間的補正を行ってから時間的補正を行う場合と、時間的補正を行ってから空間的補正を行う場合とで同様な値となる。

【0084】

を行ってから時間的補正を行った場合と、時間的補正を

行ってから空間的補正を行った場合の動きベクトルの垂直成分の差は、 $1/a$ になる。したがって、 a の値によってその差による影響が異なることになる。

【0085】以下、 a が1の場合と、1より大きい場合、すなわち a が3, 5, 7, ...の場合の2つにおける補正方法について説明する。

$$\text{垂直成分: } MV' = 2 \times (MV_{\text{bottom}} + 1) \quad (5)$$

また、前記式(4)の a に1を代入すると、動きベクトルの垂直成分は式(6)のようになる。

$$\text{垂直成分: } MV' = 2 \times (MV_{\text{bottom}} + 1) - 1 \quad (6)$$

その結果、変換前の動きベクトル MV_{bottom} が0, 1, 2, ...であると、式(5)による値は2, 4, 6, ...のような偶数になる。すなわち、空間的補正を行ってから時間的補正を行うと、変換前の動きベクトルの大きさ成分が整数画素の位置で表されていても、また半画素の位置で表されていても、変換後はすべて整数画素の位置で表されることになる。

【0090】また、変換前の動きベクトル MV_{bottom} が0, 1, 2, ...であると、式(6)による値は1, 3, 5, ...のような奇数になる。すなわち、時間的補正を行ってから空間的補正を行うと、変換前の動きベクトルの大きさ成分が整数画素の位置で表されていても、また半画素の位置で表されていても、変換後はすべて半画素の位置で表されることになる。

【0091】従って、大きさ成分が変換前に整数画素の位置で表されていた動きベクトルについて、変換後も整数画素の位置で表すようにする場合には、空間的補正を行ってから時間的補正を行うようにする。

【0092】一方、大きさ成分が変換前に半画素の位置で表されていた動きベクトルについて、変換後も半画素の位置で表すようにする場合には、時間的補正を行ってから空間的補正を行うようにする。

【0093】すなわち、 a が1の場合($a=1$)における補正方法では、例えば、変換前の動きベクトルに対し、空間的補正と時間的補正を交互に使用して解像度変換後の動きベクトルに変換するか、若しくは、変換前の動きベクトルに対してすべて時間的補正を行ってから空間的補正を行うか、若しくは、変換前の動きベクトルに対してすべて空間的補正を行ってから時間的補正を行う。

【0094】次に、 a が1より大きい場合($a \neq 1$)、すなわち a が3, 5, 7, ...の場合における補正方法について説明する。

【0095】 a は1でない場合、すなわち a が3, 5, 7, ...の場合は、時間的補正を行ってから空間的補正を行う場合と、空間的補正を行ってから時間的補正を行う場合の差である $1/a$ は、0に近似することができる。この場合、空間的補正を行ってから時間的補正を行っても、または、時間的補正を行ってから空間的補正を行うようにしても良い。

【0086】先ず、 a が1の場合における補正方法について説明する。

【0087】前記式(3)の a に1を代入すると、動きベクトルの垂直成分は式(5)のようになる。

【0088】

【0089】

【0096】図6に戻り、ベクトル変換部70では、入力された16画素×16画素の各マクロブロックMBの動きベクトル MV に対して、以上説明したような動きベクトル変換処理が終了した後、その動きベクトル変換処理により得られた8画素×8画素の各ブロックbのそれぞれに対応する動きベクトル mv を、動きベクトル調整器71に送る。

【0097】動きベクトル調整部71は、外部から入力される前記画像サイズ調整フラグに基づいて、それら8画素×8画素のブロックbの動きベクトル mv を画像サイズに適した動きベクトルに調整し、動きベクトル補正部73及び演算部72に出力する。

【0098】すなわち、動きベクトル調整部71は、外部から入力される画像サイズ調整フラグに基づいて、前記解像度フレームレート変換器31の画素補填/除去部35における画素の補填或いは画素の除去に対応するように、上記8画素×8画素のブロックbの動きベクトル mv を調整して出力する。

【0099】図12を用いて、当該動きベクトル調整部71の詳細な動作について説明する。

【0100】動きベクトル調整部71は、先ずステップS11の処理として、入力された画像サイズの情報に基づいて、前記MPEG2画像復号化器30から出力された画像の解像度が m 画素× n 画素であり、また前記解像度フレームレート変換器31による垂直方向及び水平方向ともに二分の一の解像度変換後の $m/2$ 画素× $n/2$ 画素が、共に16の倍数であるか否かを判定する。このステップS11の処理において、16の倍数であると判定した場合は、切換部SW3をオンして、前記動きベクトル変換器32から供給されたMPEG4動きベクトル mv (補正前のMPEG4動きベクトル mv)をそのまま出力する。一方、16の倍数になっていないと判定(16で割って8画素の余りがあると判定)した場合、ステップS12の処理に進む。

【0101】動きベクトル調整部71は、ステップS12の処理に進むと、外部から入力された前記画像サイズ調整フラグに基づき、前記解像度フレームレート変換器31において上記16で割った余りの8画素分の除去が行われたのか否かを判定し、画素の除去が行われたと判定した場合は、切換部SW4を制御することにより、前記

動きベクトル変換器32から出力されたMPEG4動きベクトルmvのうち、上記除去された8画素に対応する各ブロックbの動きベクトルmvを除いた残りの各ブロックbの動きベクトルmvのみを出力する。一方、ステップS12にて画素の除去は行われていないと判定(8画素が補填されたと判定)した場合、動きベクトル調整部71の処理はステップS13に進む。

【0102】動きベクトル調整部71は、ステップS13の処理に進むと、画像サイズ調整フラグに基づき、切換部SW5を制御することにより、前記解像度フレームレート変換器31において補填された8画素に対応する各ブロックbについての動きベクトルを"0"に設定(切換部SW5を0側に倒す)して当該"0"の動きベクトルを出力すると共に、それ以外の各ブロックbの動

$$MV_T = \begin{cases} 0 & \text{4つのblockとも} \\ & \text{イントラの場合} \\ \frac{\sum_{i=1}^4 mv_i}{mv \neq 0 \text{ の数}} & \text{少なくとも1つは} \\ & \text{インターの場合} \end{cases} \quad (7)$$

【0106】すなわち、演算部72では、式(7)により、MPEG2のマクロブロックMBから変換された4つのブロックの内、イントラでないマクロブロックMBから変換された4つのブロックb1～b4の動きベクトルmv1～mv4の和を、同じくイントラでないマクロブロックMBから変換されたブロックの数で割った平均を、MPEG4画像符号化方式に対応する16画素×16画素のマクロブロックMB_Tの動きベクトルMV_Tとして出力する。なお、16画素×16画素のマクロブロックMB_TのMPEG4動きベクトルMV_Tは、変換後の8画素×8画素のブロックbの動きベクトルmvのDCT係数などにおける重み付け平均の処理により決定してもよい。

【0107】上記演算部72から出力されたMPEG4動きベクトルMV_Tは、動きベクトル補正部73に送られる。

【0108】動きベクトル補正部73は、前記動きベクトル調整部71から供給された8画素×8画素のブロックbの各動きベクトルmvのうち、MPEG2画像符号化方式におけるイントラマクロブロックに対応した動きベクトルを、上記演算部72で求めた16画素×16画素のマクロブロックMB_Tの動きベクトルMV_Tに置き換える。

【0109】図13には、上記動きベクトル補正部73の詳細な構成を示す。

【0110】図13に示す動きベクトル補正部73において、前記動きベクトル調整器71より出力された画像サイズに適した8画素×8画素のブロックbの動きベクトルmvは、イントラモードフラグに応じて被切換端子a、bの何れかに切り換えられる切換スイッチSW2に

きベクトルmvについては入力された動きベクトルmvを出力する。

【0103】図6に戻り、上記動きベクトル調整部71により、上述したように画像サイズに合うように調整された動きベクトルmvは、演算部72と動きベクトル補正部73に送られる。

【0104】演算部72では、供給された動きベクトルmvを用い、下記式(7)の演算を行うことにより、8画素×8画素のブロックbの4つの動きベクトルmv1～mv4よりなる16画素×16画素のマクロブロックMB_TのMPEG4動きベクトルMV_Tを求める。なお、式(7)中のiは1～4である。

【0105】

【数1】

4つのblockとも
イントラの場合
少なくとも1つは
インターの場合

【0111】切換スイッチSW2は、イントラモードフラグが立っている場合、すなわち入力した動きベクトルmvがMPEG2画像符号化方式におけるイントラマクロブロックに対応する動きベクトルである場合、被切換端子a側に切り換えられ、ベクトル置き換え部80に送られる。

【0112】当該ベクトル置き換え部80は、上記MPEG2のイントラマクロブロックから変換された8画素×8画素の4つのブロックb1～b4の動きベクトルmv1～mv4を、上記動きベクトル変換器32の演算部72により求められたMPEG4画像符号化方式における16画素×16画素のマクロブロックMB_Tの動きベクトルMV_Tに置き換えて出力する。なお、当該置き換える動きベクトルは、上記イントラマクロブロックの周辺のインターマクロブロックの動きベクトルから変換された動きベクトル、若しくは、上記イントラマクロブロックに一番近いインターマクロブロックの動きベクトルから変換された動きベクトルを使用してもよい。また、動きベクトルを"0"にしてもよい。なお、8画素×8画素の4つのブロックb1～b4が共にイントラマクロブロックから変換されたものである場合は、それら4つのブロックb1～b4の4つの動きベクトルmv1～mv4が"0"となり、前記式(7)によって求められる16画素×16画素のマクロブロックMB_Tの動きベクトルMV_Tも"0"となるため、MPEG4画像符号化に用いる動きベクトルは0となり、マクロブロックタイプがイントラとなる。

【0113】また、イントラモードフラグが立たない場合、すなわちMPEG2画像符号化方式におけるイントラマクロブロックでない場合、切換スイッチSW2は被切換端子b側に切り換えられる。これにより、入力され

た8画素×8画素のブロックbの動きベクトルmvがそのまま出力されることになる。

【0114】図6に戻り、上述したようにして動きベクトル補正部73から出力された動き8画素×8画素のブロックb1～b4の動きベクトルmv1～mv4は、上記演算器72により求められた8画素×8画素のブロックb1～b4からなるマクロブロックMB_Tの動きベクトルMV_Tと共に出力され、図1のMPEG4画像符号化器33に送られる。

【0115】図1のMPEG4画像符号化器33では、解像度フレームレート変換器31からの出力画像と、動きベクトル変換器32から出力されたMPEG4動きベクトルを用いて、MPEG4画像符号化方式により符号化を行い、MPEG4画像符号化ビットストリームを出力する。

【0116】上述した本発明の第1の実施の形態では、MPEG2画像符号化ビットストリームをMPEG4画像符号化ビットストリームに変換する例を説明したが、本発明は第1の実施の形態に示した画像符号化フォーマット変換例に限定されるものではなく、本発明は、変換前と後の画像符号化方式若しくはフォーマットが同一の場合も適用可能である。また、本発明は、入力された信号の解像度、フレームレートを、それとは異なる解像度、フレームレートを持つ信号へ変換する場合にも広く適用可能である。

【0117】図14には、本発明の第2の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置の概略構成を示す。なお、図1と同じ構成要素には同一の指示符号を付して、それらの詳細な説明は省略する。

【0118】この図14に示す第2の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置の基本的な構成は、前記図1に示した第1の実施の形態の構成と略々同じであり、入力されたMPEG2画像符号化ビットストリームに対し、MPEG2画像復号化器30内で、可変長符号の復号化を行った後、PピクチャのみのMPEG2動きベクトルやマクロブロックタイプなどのパラメータを抽出し、それらを動きベクトル変換器32へ伝送する動作は、図1に示した第1の実施の形態の装置と同様であるが、当該第2の実施の形態の装置構成の場合は、動きベクトル変換器32の後段に、切換スイッチSW6と、フレームメモリ154及び動き補償予測器155が加えられている。

【0119】上記切換スイッチSW6は、動きベクトル変換器32より出力されたMPEG4画像符号化方式に対応する4つの8画素×8画素のブロックb1～b4の動きベクトルmv1～mv4が、全てMPEG2画像符号化方式のイントラマクロブロックに対応している場合のみ、被切換端子a側に切り換えられる。なお、切換スイッチSW6が被切換端子b側に切り換えられた場合の動作は図1と同様である。

【0120】上記切換スイッチSW6が被切換端子a側に切り換えられた時、上記動きベクトル変換器32から出力されたMPEG4動きベクトルmvと、解像度フレームレート変換器31より出力された画像信号と、MPEG4画像符号化器33より出力されるMPEG4画像符号化ビットストリームに対応する画像信号とがフレームメモリ154に蓄積される。

【0121】ここで、本実施の形態では、16画素×16画素のマクロブロックの動きベクトルと8画素×8画素のブロックの動きベクトルを再検出してから、MPEG4符号化装置33に送るようにするために、フレームメモリ154に蓄積された画像信号のうち、解像度フレームレート変換器31から供給された画像信号は現フレーム画像とされ、MPEG4画像符号化器33から供給された画像信号は予測参照フレーム画像となされ、動き補償予測器155において、それら現フレーム画像、予測参照フレーム画像を用いてフレーム間のMPEG4動きベクトルを検出する。なお、予測参照フレーム画像として、解像度フレームレート変換器31より出力された画像信号を用いてもよく、また、解像度フレームレート変換器31より出力された画像信号を現フレーム画像、予測参照フレーム画像として交互に用いるようにしても良い。上記動き補償予測器155から出力されたMPEG4動きベクトルがMPEG4画像符号化器33に送られる。

【0122】図15には、本発明の第3の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置の概略構成を示す。

【0123】この図15に示す第3の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置において、画像前処理フィルタ161には、例えばCCD（固体撮像素子）等を備えた画像撮影装置160やチューナ等の画像受信装置167から供給された画像信号が入力する。当該画像前処理フィルタ161は、必要に応じて、入力画像信号のノイズ除去など、符号化の前処理を行い、その前処理後の画像信号を動き補償器162、MPEG2画像符号化器163、解像度フレームレート変換器166に送る。なお、前処理が不要な場合には、当該画像前処理フィルタ161を省略する場合も可能である。

【0124】動き補償器162は、画像前処理フィルタ161より供給された画像信号の各フレームに対し、外部より供給されたフレームレート解像度情報Aを元に、動きベクトルを計算する。当該動きベクトルは、動きベクトル変換器164とMPEG2画像符号化器163に送られる。

【0125】MPEG2画像符号化器163は、画像前処理フィルタ161により供給された画像信号に対し、動き補償器162から出力された動きベクトルを元に符号化を施し、MPEG2画像符号化ビットストリームを生成して出力する。

【0126】動きベクトル変換器164は、第1の実施

の形態装置の動きベクトル変換器32と同様に動作し、外部より供給されたフレームレート解像度情報Aに合わせて、動きベクトルに変換処理を施し、その変換後の動きベクトルをMPEG4画像符号化器165に送る。

【0127】また、解像度フレームレコード変換器166は、第1の実施の形態装置の解像度フレームレート変換器31と同様に動作し、画像前処理フィルタ161から出力された画像信号に対し、外部より入力されたフレームレート解像度情報A、フレームレート解像度情報Bに基づく解像度及びフレームレート変換処理を施す。この解像度及びフレームレート変換後の画像信号は、MPEG4画像符号化器165に送られる。

【0128】MPEG4画像符号化器165では、解像度フレームレート変換器166から出力される画像信号に対し、動きベクトル変換器164より出力された動きベクトルを元に符号化処理を施し、MPEG4画像符号化ビットストリームを生成して出力する。

【0129】なお、本実施の形態は、一つの動き補償器162に対して、動きベクトル変換器164を用いることで、MPEG2画像符号化器163および、MPEG4画像符号化器165での符号化に用いる動きベクトルを作成できるため、従来のように2つの動き補償器が必要であった場合よりも処理量が軽くなる。

【0130】

【発明の効果】以上の説明からも明らかなように、本発明においては、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する場合に、第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行い、第3の信号の生成に適した信号に調整することにより、信号品質を劣化させずに、第1の信号を第3の信号に変換可能である。

【0131】また、本発明においては、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する場合に、第1の信号に含まれる処理パラメータを、第3の信号の生成に必要な全部若しくは一部の処理パラメータに変換することにより、信号品質を劣化させず、第2の信号から第3の信号を生成する際の処理量を低減し、さらに装置構成の大規模化をも防止可能である。

【0132】また、本発明においては、第1の信号に対して少なくとも解像度変換を施して第2の信号を生成し、当該第2の信号から第3の信号を生成する場合に、第2の信号に対して所定の位置の信号要素の補填若しくは除去を行って第3の信号の生成に適した信号に調整し、第1の信号に含まれる処理パラメータを第3の信号の生成に必要な全部若しくは一部の処理パラメータに変換することにより、信号品質を劣化させず、第1の信号を第3の信号に変換可能であり、また、第2の信号

から第3の信号を生成する際の処理量を低減し、さらに装置構成の大規模化をも防止可能である。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施の形態の画像符号化フォーマット変換装置の概略構成を示すブロック回路図である。

【図2】解像度変換前と後の画像における動きベクトルの相関についての説明に用いる図である。

【図3】解像度及びフレームレート変換についての説明に用いる図である。

【図4】画像サイズ調整フラグに基づく画素補填或いは除去処理についての説明に用いる図である。

【図5】動きベクトル変換の動作原理の説明に用いる図である。

【図6】動きベクトル変換器の詳細な構成及び動作の説明に用いる図である。

【図7】ベクトル変換部の詳細な動作の説明に用いる図である。

【図8】インターマクロブロックがフレーム構造でフレーム予測のマクロブロックである場合の、ベクトル変換部における動きベクトル変換の概念説明に用いる図である。

【図9】トップフィールド予測である場合のベクトル変換部における動きベクトル変換の概念説明に用いる図である。

【図10】ボトムフィールド予測である場合のベクトル変換部における動きベクトル変換の概念説明に用いる図である。

【図11】各フィールドの時間的位置関係説明に用いる図である。

【図12】動きベクトル調整部の詳細な動作説明に用いる図である。

【図13】動きベクトル補正部の詳細な動作説明に用いる図である。

【図14】第2の実施の形態の装置の概略構成を示すブロック回路図である。

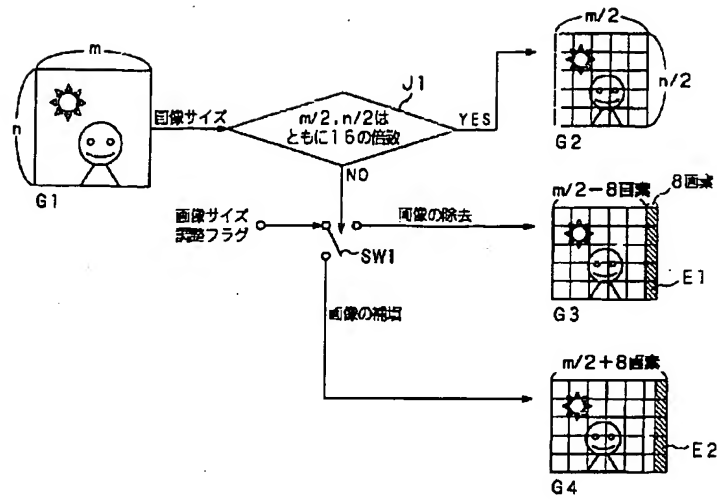
【図15】第3の実施の形態の装置の概略構成を示すブロック回路図である。

【図16】従来の画像符号化フォーマット変換装置の概略構成を示すブロック回路図である。

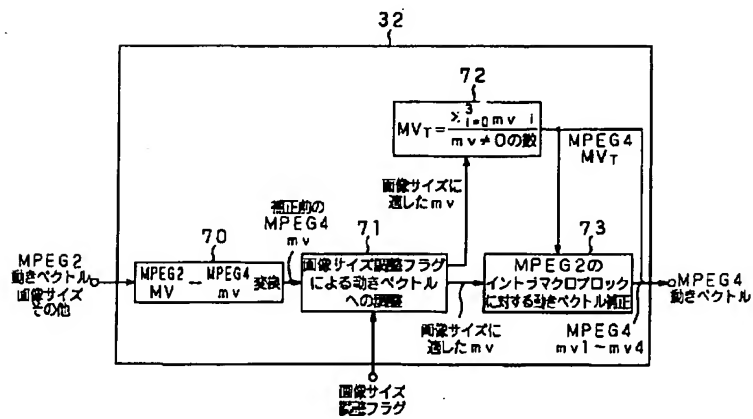
【符号の説明】

30 MPEG2画像復号化器、 31, 166 解像度フレームレート変換器、 32, 164 動きベクトル変換器、 33, 165 MPEG4画像符号化器、 34 解像度フレーム変換部、 35 画素補填/除去部、 154 フレームメモリ、 155 動き補償予測器、 161 画像前処理フィルタ、 162 動き補償器、 160 画像撮影装置、 167 画像受信装置

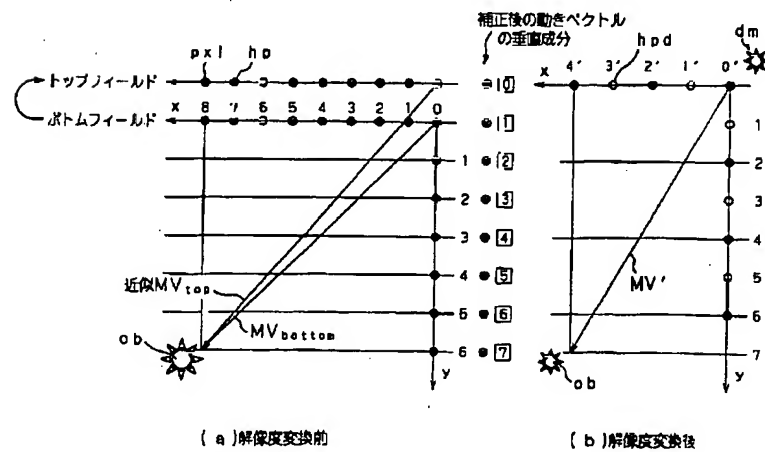
【図4】



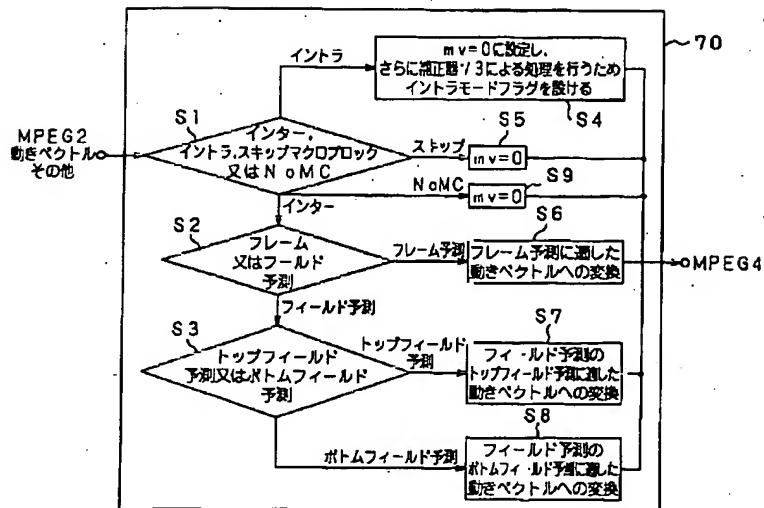
【図6】



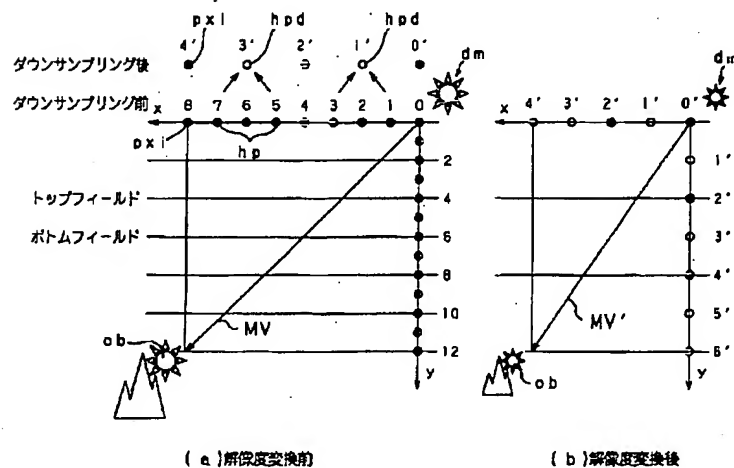
【図10】



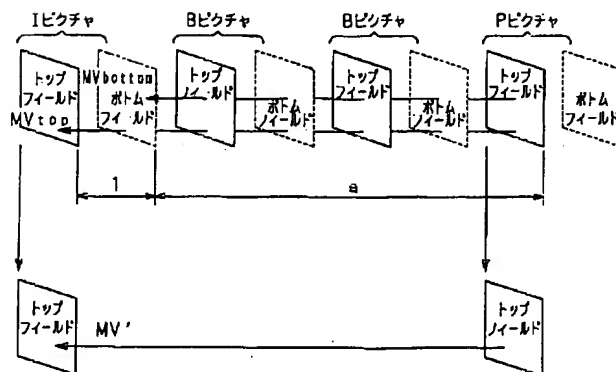
【図7】



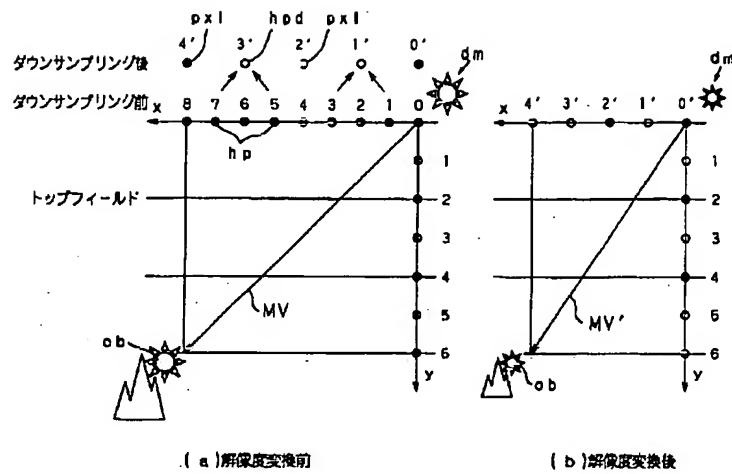
【図8】



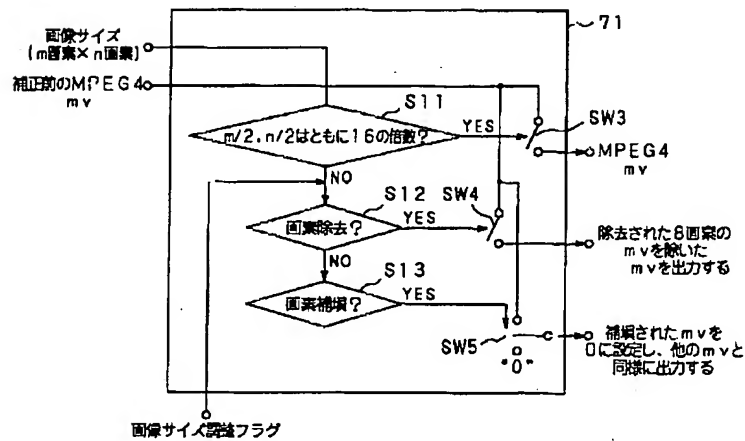
【図11】



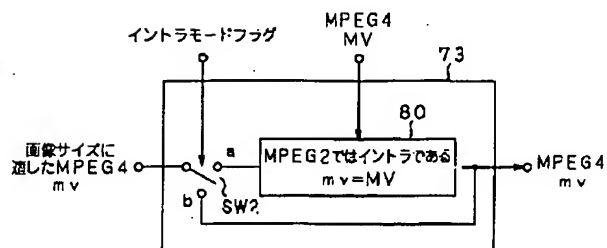
【図9】

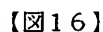
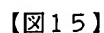


【図12】



【図13】





(72)発明者 高橋 邦明
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(20) 01-238218 (P2001-238218A)

Fターム(参考) 5C059 KK06 KK11 KK41 LB05 LB15
MA00 MC38 ME01 NN01 NN21
NN28 PP05 PP06 PP07 SS02
SS07 SS08 SS10 SS11 TA61
TB07 TC11 UA02 UA05 UA11
5J064 AA01 AA04 BA13 BA15 BB03
BC02 BD03